### 19 日本国特許庁(JP)

# ◎ 公開特許公報(A) 平3-264429

⑤Int. Cl. ⁵		識別記号		庁内整理番号	43公開	平成3年(1991)11月25日
B 65 H	3/06	3 5 0 3 3 0	A.	8308-3F 8308-3F		
	7/08 7/18	330	D	9037-3F		
	7/18 9/10		A B	9037-3F 8922-3F		
			B J	8922-3F 8922-3F		
			_	塞杏請求	未請求	請求項の数 1 (全6頁)

60発明の名称 紙葉類の繰出し調節フアジイ制御装置

②特 願 平2-63686

**20出 願 平2(1990)3月14日** 

⑩発 明 者 藤 村 康 弘 京都府京都市右京区花園土堂町10番地 オムロン株式会社

内

⑫発 明 者 溝 口 敦 士 京都府京都市右京区花園土堂町10番地 オムロン株式会社

内

⑪出 願 人 オムロン株式会社 京都府京都市右京区花園土堂町10番地

個代 理 人 弁理士 永田 良昭

明 細 曹

## 1. 発明の名称

紙葉類の繰出し調節ファジィ制御装置

#### 2. 特許請求の範囲

(1) 紙葉類収納部に収納された紙葉類と接触して紙葉類を一枚出しする繰出しローラを繰出し幅方向に2分割し、この両繰出しローラを独立駆動して紙葉類の送り度合いを調節する送り度合い制御手段と、

上記録出される紙葉類のスキュ度合い・繰出しピッチ度合い等の紙葉類の繰出し状態を検知する検知手段と、

上記検知手段で検知した紙葉類の繰出しずータに対し、各種の条件下で繰出し状態に対応する適正な送り度合いとなるファジャを数のデータを納めたファジィルールに受数のデータを納めたファジィルを最もでは送り度合いにファジィ推論制御手段とを備えた

紙葉類の繰出し調節ファジィ制御装置。

#### 3. 発明の詳細な説明

#### (イ)産業上の利用分野

この発明は、紙幣等の紙葉類を取扱う自動預金支払機に内部構成されるような紙葉類の繰出し数に関し、さらに詳しくは紙葉類の繰出し初期状態を調節しながら繰出すことができる紙葉類の繰出し調節ファジィ制御装置に関する。

#### (ロ) 従来の技術

一般に、この種の紙葉類繰出し装置は、紙葉類 収納部の繰出し位置に配設された繰出しローラの 繰出し作用およびゲートローラの一枚出し規制作 用によって紙葉類を一枚ずつ繰出している(例えば先行出願の特願平1-176703号公報)。

この場合、ゲートローラを可変制御して、紙葉類の繰出し隙間を常に最適な値に設定して、緑出し不良のない安定した繰出しを実行するようにしているが、例えば流通紙幣を取扱った場合、曲りず、折れ癖および腰が弱い場合、あるいはテープや糊等の異物が付着している場合は、ゲートローラの制止力が十分に追従せず、繰出し初期段階で

スキュや繰出しピッチが微妙に変動し、完全に正 確な繰出しをすることができなかった。

(ハ) 発明が解決しようとする問題点

この発明は、紙葉類の初期線出し段階で、紙葉類の緑出し姿勢を完全な線出し姿勢に調節してから線出すようにした紙葉類の繰出し調節ファジィ制御装置の提供を目的とする。

(二) 問題点を解決するための手段

この発明の一実施例を以下図面に基づいて詳述する。

図面は紙幣繰出し機構に装備される紙幣の繰出し調節ファジィ制御装置を示し、第1図および第2図において、この紙幣繰出し機構11は、紙幣収納箱12から繰出される紙幣13の繰出し経路14に沿って配設される左右の検知ローラSI、S2と、左右の初期繰出しローラRI、R2と、左右のフィードローラR3、R1と、左右の繰出し検知センサS3、S1、C1とから構成される。

上述の紙幣収納箱12は、積層した紙幣13を下方より紙幣押圧板15で上方に押圧付勢し、この上方対向位置には、繰出し幅方向の同軸線上に2分割した左右の初期繰出しローラR1,R2を配設して受止め、積層された上面の紙幣13が、これらローラR1,R2により繰出し可能な接触対応状態に設けられている。

これら左右の初期繰出しローラR!, R2は、 上面が開放された紙幣収納箱12の上面繰出し位 論制御手段とを備えた紙葉類の繰出し調節ファジィ制御装置である。

(ホ)発明の作用

この発明によれば、紙葉類の繰出し時に、、検知手段が紙葉類の繰出し状態を検知したとき、この検知要素を前件部としてファジィ推論制御手段が、最適な後件部を求めるべくファジィルールに基づいた最も妥当な送り速度修正量を出力し、この出力で独立する両側に配設された繰出しローラの個々の送り度合いを最適な値に開整するよう送り度合い制御手段をファジィ推論制御する。

(へ) 発明の効果

このため、紙葉類の紙質変化やローラの経年変化等によって、仮に紙葉類が不安定に繰出されようとしても、繰出しローラの初期繰出し位置でスキュや送りピッチの変動を吸収解消して、完全な繰出し姿勢に修正して繰出すことができ、この結果、後段での搬送障害を未然に防止する信頼性の高い繰出し制御動作を実行する。

(ト) 実施例

置において、左初期繰出しローラ R 1 が左駆動モータ M 1 に、右初期繰出しローラ R 2 が右駆動モータ M 2 によって独立駆動され、これら両ローラR 1 、R 2 を回転駆動することにより紙幣収納箱1 2 から順次上面の紙幣 1 3 を初期繰出し動作する。

また、左初期繰出しローラRIの近傍位置には左検知ローラSIを、右初期繰出しローラR2の近傍位置には右検知ローラSL、S2は既述した初初線出しローラRI、R2と同様に、積層されたに、積別の上面と対接して紙幣の繰出し動作に伴ってい、S2の回転数を比較して初期繰出しされた紙幣13のスキュ度合いを検出するようにしている。

そして、緑出し経路14の緑出し位置には、周 面の一部に一回転で一枚出しを実行するためのゴム材等の高摩擦部材16を装着したフィードローラR3、R4と、緑出し方向の回転を規制した一 枚出し制御用のゲートローラR5、R6とを対設し、また一方のフィードローラR3には、フィードローラの一回転動作を検知して紙幣の一枚出しタイミングを制御するためのタイミング検知センサS5を配設している。

これらローラR3~R6の後段位置には、搬送編方向に左右の繰出し検知センサS3、S4を配設して、繰出される紙幣13間の繰出しピッチを検知するようにしている。

そして、紙幣収納箱12から紙幣13が繰出して、紙幣収納箱12から紙幣13が繰出したで、左右の検知ロコラス1のは出し検知センサス3、SFにより繰出したが検知され、ましたでのが検知され、これの検知でデータにはびいいが検出して一ラス1、R2を個々に独立を動して最適な繰出し状態により、繰出される。

第3図は紙幣の繰出し調節ファジィ推論制御回

上述のファジィルールは、予め定められたファジィルールテーブル35に従って設定される3のであって、これは初期繰出し段階での紙幣13の繰出しじッチ度合いと、紙幣13の繰出しじッチ度ののいとに対応した適正値を予め定めておき、これらの事実とを比較して、これらの事実にして最も妥当な結論を、第4図(イ)(ロ)に示すして最も妥当な結論を、第4図(イ)(ロ)に示すようなファジィ変数を用いたメンバシップ関数により設定する。

このメンバシップ関数において、ファジィ集合 度合い (グレード) を示す各ラベル (ファジィ値) を-

(負方向N・基準Z・正方向P)の方向表示グループと、

(大し・中M・小S) の度合い表示グループとの組合わせにより表示設定し、

第4図(イ)の左右の検知ローラSI, S1の回転数差から求められるスキュ度合い X1 を示すメンバシップ関数は、

路を示し、 C P U 3 1 は、 左右の 検知ローラ S 1 、 S 2 および左右の 繰出し 検知センサ S 3 、 S 4 から入力される 検知信号および R O M 3 2 に格納されたプログラムに従って、 左駆動 モータ M 1 および右駆動モータ M 2 に、 ファジィ 推論エンジン (以下 F 1 E と称す) 3 3 を介して最適な送り速度 修正量を出力し、このときの必要な制御データを R A M 3 4 に記憶させる。

上述のFIE33は、左右の検知ローラ31,S2からの検知信号によって求められる現在の検知要素を前件部X1,X2(条件部)とし、この現在の検知要素に対応して設定される紙幣13の送り度合いを後件部Y1,Y2(結論部)とするのでは、上述の検知要素度なおのでは、上述の検知要素度なおっていて、ジェルールに基づいて最も安当なおりし、これをの出して、2~で両駆動モータMI,M2を保証の出るに、2~で両駆動モータMI,M2を保証して繰出される紙幣13の送り度合いを完全な繰出しる。

N L:かなり左スキュである

NM:ある程度左スキュである

NS: 少し左スキュである

Ζ : スキュなし

PS: 少し右スキュである

PM: ある程度右スキュである

PL: かなり右スキュである

を表している。

第4図(ロ)の左右の繰出し検知センサS3、S1で検知した前回の紙幣繰出し検知時点と、今回の紙幣繰出し検知時点から求められる繰出しピッチ度合いX2を示すメンバシップ関数は、

N L:かなり長ピッチである

NM:ある程度長ピッチである

NS:少し長ピッチである

Z :適正な繰出しピッチである

PS:少し短ピッチである

PM:ある程度短ピッチである

PL:かなり短ピッチである

を表している。

第 5 図 (イ) の左駆動モータの回転出力度合い Y i を示すメンパシップ関数は、

N L:回転速度をかなり遅くする

NM:回転速度をある程度遅くする

NS:回転速度を少し遅くする

Z : 基準の回転速度を維持する

PS:回転速度を少し速くする

PM:回転速度をある程度速くする

P L:回転速度をかなり速くする

を表している。

第 5 図(ロ)の右駆動モータの回転出力度合い Y 2 を示すメンパシップ関数は、

N L:回転速度をかなり遅くする

NM:回転速度をある程度遅くする

NS: 同転速度を少し遅くする

Z :基準の回転速度を維持する

PS:回転速度を少し速くする

PM:回転速度をある程度速くする

PL:回転速度をかなり速くする

を表している。

P S ) (Y 2 = P S ) 、初期繰出しローラ R 1 , R 2 の位置で基準の繰出しピッチに調節する。

i f X i = Z X 2 = P S t h e n Y i = P S Y 2 = P S  $(\mu - \mu 3)$ 

もし、初期繰出し時に、紙幣の右側が若干先行して少しスキュし(XI = PS)、さらに紙幣の緑出しピッチが基準の繰出しピッチより長ピッチ(X2 = NM)であることを検知すれば、その時はFIE33が、左駆動モータMIの回転数をある程度上げ(Y1 = PM)、右駆動モータM2の回転数を少し上げて(Y2 = PS)、初期繰出し口ーラRI、R2の位置でスキュを解消すると共に、基準の繰出しピッチに調節する。

if X ! = P S X 2 = N M then Y ! = P M Y 2 = P S

このように、 {ルール1~3} …で示す通り、if…の前件部の入力に対して、紙幣13の適正な繰出し状態となる条件下に、then…の後件部を対応させてルールを設定している。

さらに、前述のファジィルールテーブル35の 設定例としては、第3図中にも示すように、

 $\{ \mathcal{N} - \mathcal{N} \mathbf{1} \}$ 

もし、初期繰出し時に、紙幣の左側が若干先行して少しスキュし(XI=NS)、さらに紙幣の繰出しピッチが基準の繰出しピッチより短ピッチ(X2=PM)であることを検知すれば、その時はFIE33が、左駆動モータMIの回転数をある程度下げ(YI=NM)、右駆動モータM2の回転数を少し下げて(Y2=NS)、初期繰出しローラRI、R2の位置でスキュを解消すると共に、基準の繰出しピッチに調節する。

if X = N S X = P Mthen Y = N M Y = N S

もし、初期緑出し時の紙幣に傾きがなく(XI = Z)、紙幣の緑出しピッチが基準の緑出しピッチより少し長ピッチ(X2 = PS)であることを検知すれば、その時はFIE33が左右の両駆動モータMI、M2の回転数を少し上げて(YI=

上述のように、紙幣の紙質変化やローラの経年変化等によって、仮に紙幣が不安定に繰出されようとしても、初期繰出しローラの初期繰出し位置でスキュや送りピッチの変動を吸収解消して、紙幣を完全な繰出し姿勢に修正して繰出すことができ、この結果、後段での搬送障害を未然に防止する信頼性の高い繰出し制御動作を実行する。

この発明と、上述の一実施例の構成との対応において、

この発明の紙葉類収納部は、実施例の紙幣収納
新12に対応し、以下同様に、

紙葉類は、紙幣13に対応し、

緑出しローラは、左初期繰出しロー, ラRIと右初期繰出しローラR2とに対応し、

送り度合い制御手段は、左駆動モータMIと右駆動モータM2とCPU31とに対応し、

検知手段は、左検知ローラSIと右検知ローラとSIと左繰出し検知センサSIと右繰出し検知センサSIと右繰出し検知センサSIと右線出し検知

ファジィ推論制御手段は、ファジィ推論エンジ

ン (F I E) 33に対応するも、

この発明は上述の実施例の構成のみに限定されるものではない。

4. 図面の簡単な説明

図面はこの発明の一実施例を示し、

第1図は紙幣繰出し機構の要部平面図、

第2図は紙幣繰出し機構の要部縦断側面図、

第3図は紙幣繰出し調節時のファジィ制御プロック図、

第4図(イ) はスキュ度合いを示すメンパシップ

関数図、

第4図(ロ)は繰出しピッチ度合いを示すメンバ シップ関数図、

第 5 図 (イ) は左駆動モータの回転出力度合いを 示すメンバシップ関数図、

第 5 図(ロ)は右駆動モータの回転出力度合いを 示すメンバシップ関数図である。

12…紙幣収納箱

13…紙幣

3 1 ... C P U

3 3 ··· ファジィ推論エンジン(FIE)

35…ファジィルールテーブル

R1, R2 … 初期繰出しローラ

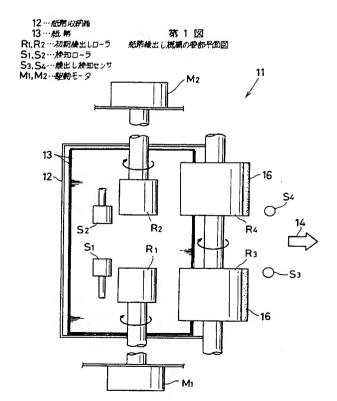
S1, S2 … 検知ローラ

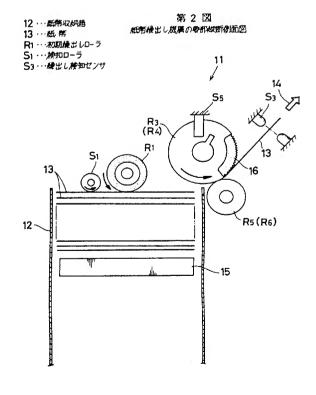
S 3 、 S 4 … 繰出し検知センサ

M 1 , M 2 … 駆動モータ

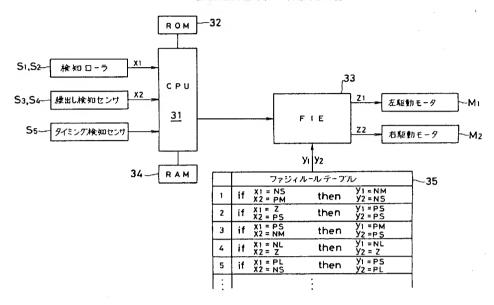
代理人 弁理士 永 田 良 昭







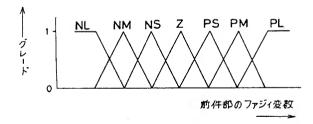
第3図 紙帯練出し調節時のファジィ制御プロック図



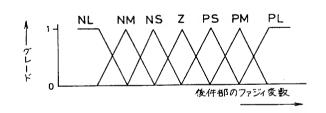
第 4 図

第5図

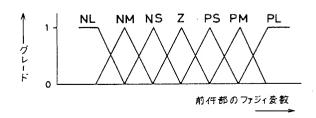
### (イ) スキュ度合いを示すメンバシップ関数図



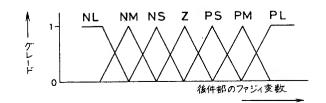
# (イ) 左駆動モータの回転出力度合いを示すメンバシップ関数図



### (口) 繰出しビッチ度合いを示すメンバシップ関数図



## (口) 右駆動モータの回転出力度合いを示すメンバシップ関数図



PAT-NO: JP403264429A DOCUMENT-I DENTI FI ER: JP 03264429 A

TITLE: FUZZY CONTROL DEVICE FOR

ADJUSTING DELIVERY OF PAPER

SHEET AND THE LIKE

PUBN-DATE: November 25, 1991

INVENTOR-INFORMATION:

NAME COUNTRY

FUJIMURA, YASUHIRO MIZOGUCHI, ATSUSHI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME COUNTRY

OMRON CORP N/A

APPL-NO: JP02063686

APPL-DATE: March 14, 1990

INT-CL (IPC): B65H003/06, B65H003/06, B65H007/08,

B65H007/18, B65H009/10

US-CL-CURRENT: 271/227, 271/228

**ABSTRACT:** 

PURPOSE: To prevent the occurrence of hindrance to the carriage of a paper sheet and the like in the device in the title for a cash dispenser by dividing an initial delivery roller into two in a delivery widthwise direction, obtaining a feed rate from data such as the skew of the paper sheet and the like, and a delivery pitch in accordance with a fuzzy rule, and independently driving each delivery roller.

CONSTITUTION: An initial delivery roller is constituted with right and left deliv ery rollers R1 and R2. Also, the extent of skew of a paper sheet and the like is detected with right and left detection rollers S1 and S2. Furthermore, a deliv ery pitch rate is detected with delivery detection rollers S3 and S4. Data detected with the aforesaid rollers S1 to S4 is inputted to CPU. The CPU processes the data in accordance with a fuzzy rule, operates an optimum feed rate correction amount, and controls right and left drive motors M1 and M2 independently, thereby actuating the rollers R1 and R2 independently. According to the aforesaid construction, hindrance to the carriage of the paper sheet and the like is prevented and reliability in the carriage of the paper sheet and the like can be improved.

COPYRIGHT: (C)1991, JPO& Japio